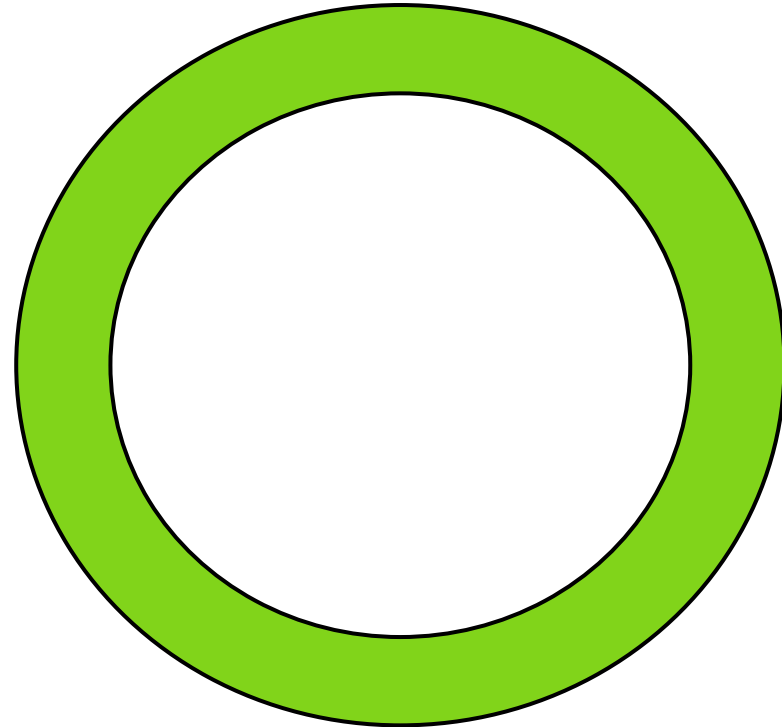


- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid



- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid

1. Dotazník

2. Příprava robotů

3. Ukázky:

16:50, 17:00, 17:10

- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem**
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid

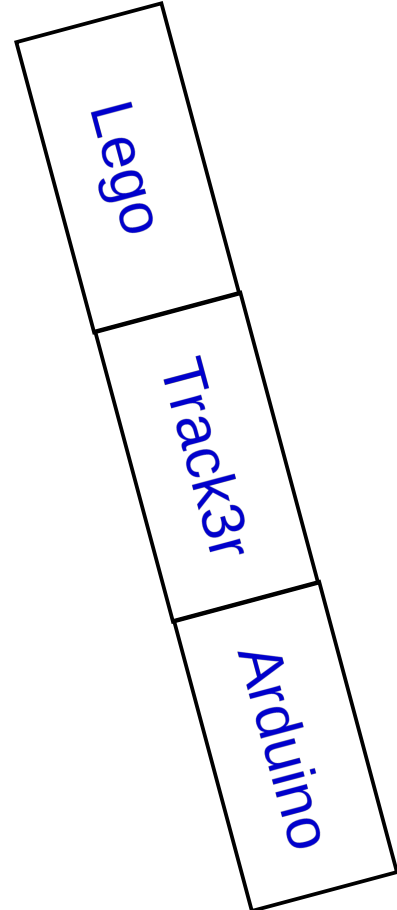
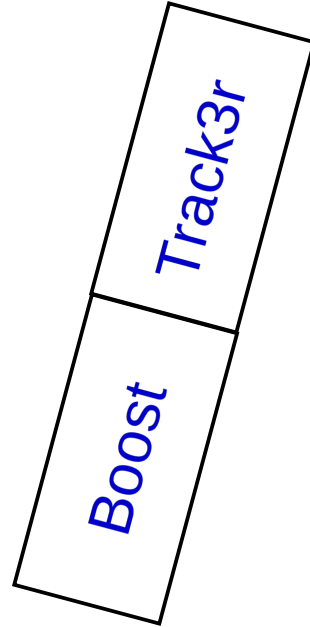
Podepisovat se nemusíte,
ale můžete.

Když nevymyslíte, co
napsat, **nevadí.**

RoboVida 2025/2026

#30

- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst**
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid



- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega**
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid

Soubojová úprava Track3ra

- Připravit ukázkový souboj
- Připravit pro vyzkoušení návštěvníky

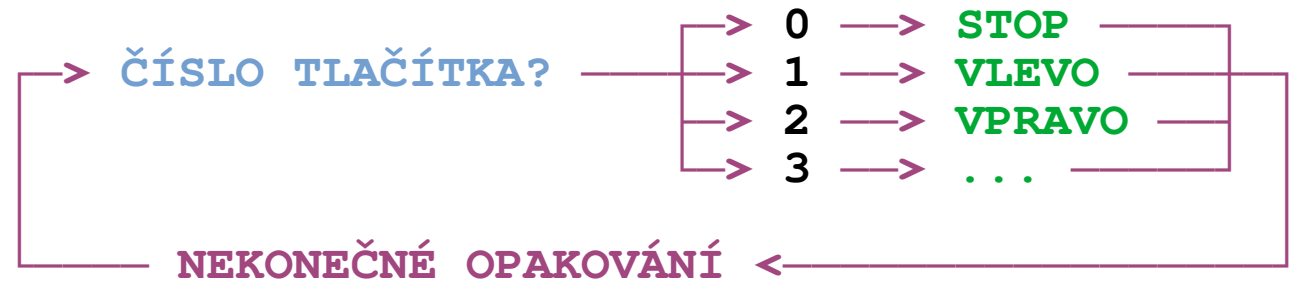
Vlastní robot

- Připravit ukázkou toho, co umí

Kytary

- Připravit pro vyzkoušení návštěvníky

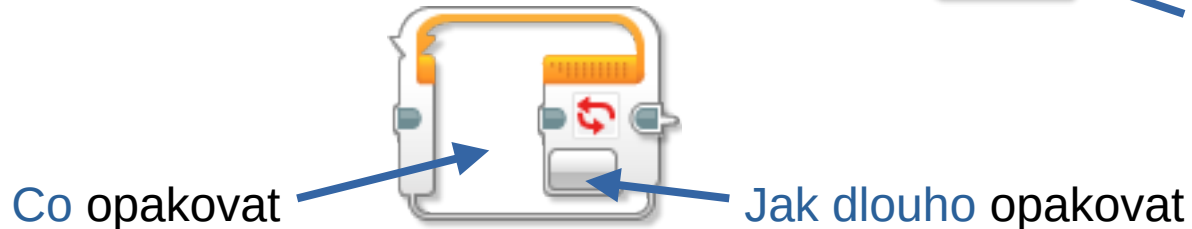
- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega**
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid



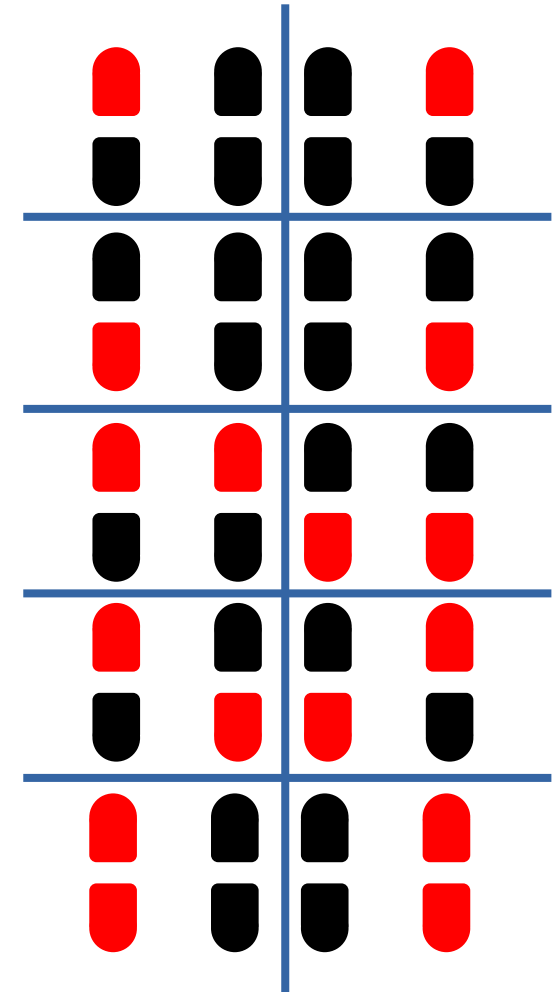
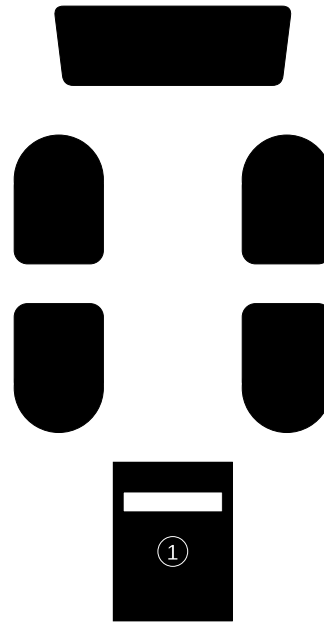
Podle čeho se rozhoduje
(příklad: Je stisknuto tlačítko?)

Co dělat
když ANO

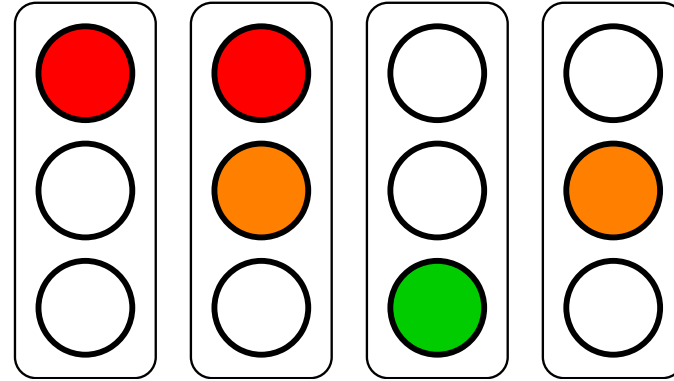
Co dělat
když NE



- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega**
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid

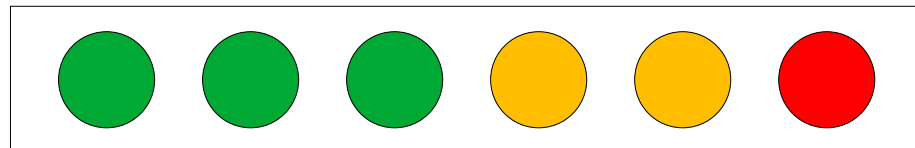


- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina**
- Ukázka robotů
- Úklid



1. možnost: vizualizace pomocí `switch()`

2. možnost: kombinace obou obvodů na jednu desku a obou programů do jednoho



Organizace a deníky

Ohlédnutí za kroužkem

Rozdělení míst

Příprava Lega

Příprava Arduina

Ukázka robotů

Úklid

```
// pojmenování pinu 11
#define pin_tlacitko 11;

// uložení hodnoty na pinu tlačítka
int tlac_hodnota = digitalRead(pin_tlacitko);

// vytvoření podprogramu pro pozdější použití
int vypocet_prumeru(int cislo1, int cislo2){
    int prumer = cislo1 + cislo2;
    prumer = prumer / 2;
    return prumer;
}

// spuštění podprogramu a uložení výsledku
int vysledek = vypocet_prumeru(5, 10);

// vytvoření proměnné pro více hodnot - „pole“
int pole_tri_cisel[3];

// použití „pole“
pole_tri_cisel[0] = 85;
int prvni_cislo = pole_tri_cisel[0]; // --> 85
```

- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů**
- Úklid

Semafor z Arduina

**Vizualizace otáčení
„kolečkem hlasitosti“**

Robot se sklopným štítem

Zápas dvou robotů

Elektrická kytara



- Organizace a deníky
- Ohlédnutí za kroužkem
- Rozdělení míst
- Příprava Lega
- Příprava Arduina
- Ukázka robotů
- Úklid**

